

Control de Geometría 3

1. Calcula el punto simétrico del punto A(1,-1,2) respecto de la recta $r: \begin{cases} x + 4y - z = 2 \\ x - 2y + z = 2 \end{cases}$

2. Dados los vectores $\vec{u} = (2,1,m)$ y $\vec{v} = (4,m,2)$
 - a. Halla, si es posible, el valor de m para los vectores anteriores sean paralelos.
 - b. Halla, si es posible, el valor de m para los vectores anteriores sean perpendiculares.
 - c. En este último caso, halla si es posible el área del rectángulo que forman.

3. Determina la ecuación de un plano que pasa por el punto de intersección de $\begin{cases} x + z = -1 \\ x + y = 3 \\ y + z = 2 \end{cases}$ y contenga a la recta determinada por (1,0,1) y (-1,1,2)

4. Dado el plano $2x + 2y + 2z - 4 = 0$:
 - a. Halla los vértices A, B y C del triángulo que se forma en la intersección de dicho plano con los ejes coordenados.
 - b. Halla el ángulo que forman los vectores \vec{AB} y \vec{AC}

5. Define el producto vectorial de dos vectores. Escribe su expresión analítica e indica dos procesos en los que se aplique dicho producto.

1. 2'5 puntos	2. 1'5 puntos	3. 2 puntos	4. 2'5 puntos	5. 1'5 puntos.
---------------	---------------	-------------	---------------	----------------

SOLUCIONES AL CONTROL DE GEOMETRÍA 2º Bach. Ciencias 3 de mayo- 2004

1. Para calcular el simétrico de un punto respecto de una recta necesitamos :

Hallar un plano **p** que sea perpendicular a la recta **r** y que contenga el punto A, la intersección de la recta y el plano nos da la proyección ortogonal que será el punto medio de A y su simétrico A'.

$$\text{Pasamos la recta } r \text{ a paramétricas: } r \equiv \begin{cases} x = 2 - I \\ y = I \\ z = 3I \end{cases} \Rightarrow \mathbf{p} \equiv -x + y + 3z + d = 0$$

Y haciéndole pasar por A $\Rightarrow -1-1+6+d=0 \Rightarrow d=-4 \Rightarrow \mathbf{p} \equiv -x + y + 3z - 4 = 0$. La intersección de la recta y el plano nos da el valor de **I**, $-(2-I) + I + 3(3I) - 4 = 0 \Rightarrow 11I = 6 \Rightarrow I = \frac{6}{11}$, es decir :

P(proyección ortogonal) $\left(2 - \frac{6}{11}, \frac{6}{11}, \frac{18}{11}\right) = \left(\frac{16}{11}, \frac{6}{11}, \frac{18}{11}\right)$. Como P es punto medio de AA',

$$\Rightarrow A'(x, y, z) / \frac{1+x}{2} = \frac{16}{11} \Rightarrow x = \frac{21}{11} \text{ y resolviendo y, z de la misma manera nos da que } A' \left(\frac{21}{11}, \frac{32}{11}, \frac{14}{11} \right).$$

2. Dados los vectores $\vec{u} = (2, 1, m)$ y $\vec{v} = (4, m, 2)$

a. Halla, si es posible, el valor de m para los vectores anteriores sean paralelos.

b. Halla, si es posible, el valor de m para los vectores anteriores sean perpendiculares.

En este último caso, halla si es posible el área del rectángulo que forman.

Si son **paralelos** $\Rightarrow \frac{2}{4} = \frac{1}{m} = \frac{m}{2} \Rightarrow$ **es imposible**, ya que por un lado $m = 2$ y por otro $m = \pm \sqrt{2}$

Si son **perpendiculares** $\Rightarrow 2 \cdot 4 + 1 \cdot m + m \cdot 2 = 0 \Rightarrow 3m = -8 \Rightarrow m = -\frac{8}{3} \Rightarrow \vec{u} = (2, 1, -\frac{8}{3})$ y $\vec{v} = (4, -\frac{8}{3}, 2)$

El **área del rectángulo** que forman es

$$|\vec{u} \times \vec{v}| = \left| \begin{pmatrix} 2, 1, -\frac{8}{3} \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 4, -\frac{8}{3}, 2 \end{pmatrix} \right| = \left| \begin{pmatrix} -\frac{46}{9}, -\frac{44}{3}, -\frac{28}{3} \end{pmatrix} \right| = \frac{1}{9} \sqrt{46^2 + 132^2 + 84^2} = 18,12 \text{ u}^2.$$

3. Calculamos primero el punto de intersección de los tres planos. Es un sistema fácil, que por sustitución sale P(0,3,-1), con los otros dos puntos A(1,0,1) y B(-1,1,2) tenemos lo que necesitamos para determinar un

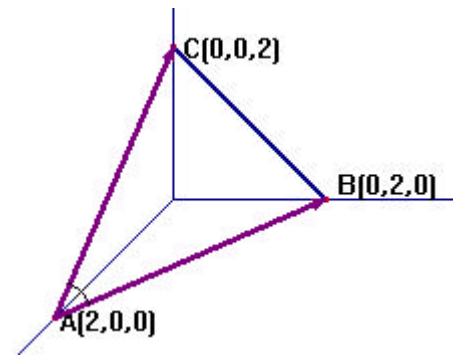
$$\text{plano, hallamos los vectores } \vec{PA} = (1, -3, 2), \vec{PB} = (-1, -2, 3) \Rightarrow \begin{vmatrix} x & 1 & -1 \\ y-3 & -3 & -2 \\ z+1 & 2 & 3 \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow$$

$$x \cdot (-5) + (y-3) \cdot (-5) + (z+1) \cdot (-5) = 0 \Rightarrow \text{dividiendo por } (-5) \Rightarrow \mathbf{p} \equiv \boxed{x + y + z - 2 = 0 \text{ es el plano pedido}}$$

4. Los vértices del triángulo se calculan por las intersecciones de los ejes coordenados con el plano dado, el plano de forma simplificada es $\mathbf{p} \equiv x + y + z - 2 = 0$, los ejes coordenados tienen por ecuaciones:

$OX \equiv (1,0,0)$, $OY \equiv (0,1,0)$ y $OZ \equiv (0,0,1)$, que sustituyendo cada uno en el plano nos da los puntos:

Con OX , $1 = 2 \Rightarrow A(2,0,0)$, con OY $1 = 2 \Rightarrow B(0,2,0)$ y con el eje OZ $1 = 2 \Rightarrow C(0,0,2)$.



Para calcular el ángulo que forman $\vec{AB}(-2,2,0)$ y $\vec{AC}(-2,0,2)$, utilizamos la fórmula del coseno:

$$\cos \left(\angle BAC \right) = \frac{\vec{AB} \cdot \vec{AC}}{|\vec{AB}| |\vec{AC}|} = \frac{-4 + 0 + 0}{\sqrt{4+4} \cdot \sqrt{4+4}} = \frac{-4}{8} = -\frac{1}{2} \Rightarrow \text{el ángulo que forman los dos lados es de } 120^\circ.$$

Estaba claro, es un triángulo equilátero.

6. El producto vectorial de dos vectores $\mathbf{u}(u_1, u_2, u_3)$ y $\mathbf{v}(v_1, v_2, v_3)$, se define como un vector: $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$, que como vector tiene un módulo dirección y sentido.

$$\text{Módulo } |\mathbf{u} \times \mathbf{v}| = |\mathbf{u}| |\mathbf{v}| \sin(\theta)$$

Dirección de $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$, es la de un vector perpendicular a \mathbf{u} y a \mathbf{v} .

Sentido de $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$, es tal que la orientación de la terna $(\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{u} \times \mathbf{v})$ es positiva (el determinante formado por los tres vectores en ese orden es positivo)

$$\text{La expresión analítica es la siguiente } \mathbf{u} \times \mathbf{v} = \begin{vmatrix} u_2 & u_3 \\ v_2 & v_3 \end{vmatrix} \mathbf{i} + \begin{vmatrix} u_3 & u_1 \\ v_3 & v_1 \end{vmatrix} \mathbf{j} + \begin{vmatrix} u_1 & u_2 \\ v_1 & v_2 \end{vmatrix} \mathbf{k}$$

Dos de los procesos donde se utiliza el producto vectorial en geometría son:

- Para hallar un vector perpendicular a otros dos $\mathbf{n} = \mathbf{u} \times \mathbf{v}$, muy útil en la ecuación general del plano, rectas perpendiculares a planos, etc.
- Para hallar el área de un paralelogramo ya que esta es $|\mathbf{u} \times \mathbf{v}| = |\mathbf{u}| |\mathbf{v}| \sin(\theta) = |\mathbf{u}| h$

